

---

---

**Chariots de manutention —  
Vérification de la stabilité —  
Partie 5:  
Chariots à chargement latéral**

*Industrial trucks — Verification of stability —*

*Part 5: Single-side-loading trucks*  
**iTeh STANDARD PREVIEW  
(standards.iteh.ai)**

ISO 22915-5:2014

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/2848b75a-065f-4314-b86e-dd6c77d116d7/iso-22915-5-2014>



**iTeh STANDARD PREVIEW**  
**(standards.iteh.ai)**

ISO 22915-5:2014

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/2848b75a-065f-4314-b86e-dd6c77d116d7/iso-22915-5-2014>



**DOCUMENT PROTÉGÉ PAR COPYRIGHT**

© ISO 2014

Droits de reproduction réservés. Sauf indication contraire, aucune partie de cette publication ne peut être reproduite ni utilisée sous quelque forme que ce soit et par aucun procédé, électronique ou mécanique, y compris la photocopie, l'affichage sur l'internet ou sur un Intranet, sans autorisation écrite préalable. Les demandes d'autorisation peuvent être adressées à l'ISO à l'adresse ci-après ou au comité membre de l'ISO dans le pays du demandeur.

ISO copyright office  
Case postale 56 • CH-1211 Geneva 20  
Tel. + 41 22 749 01 11  
Fax + 41 22 749 09 47  
E-mail [copyright@iso.org](mailto:copyright@iso.org)  
Web [www.iso.org](http://www.iso.org)

Publié en Suisse

# Sommaire

	Page
<b>Avant-propos</b> .....	<b>iv</b>
<b>1 Domaine d'application</b> .....	<b>1</b>
<b>2 Références normatives</b> .....	<b>1</b>
<b>3 Termes et définitions</b> .....	<b>1</b>
<b>4 Conditions d'essai</b> .....	<b>1</b>
4.1 Généralités.....	1
4.2 Position du chariot sur la plate-forme d'essai.....	1
4.3 Position du point de repère de charge.....	2
<b>5 Vérification de la stabilité</b> .....	<b>4</b>
<b>6 Marquage</b> .....	<b>9</b>

## iTeh STANDARD PREVIEW (standards.iteh.ai)

[ISO 22915-5:2014](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/2848b75a-065f-4314-b86e-dd6c77d116d7/iso-22915-5-2014)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/2848b75a-065f-4314-b86e-dd6c77d116d7/iso-22915-5-2014>

## Avant-propos

L'ISO (Organisation internationale de normalisation) est une fédération mondiale d'organismes nationaux de normalisation (comités membres de l'ISO). L'élaboration des Normes internationales est en général confiée aux comités techniques de l'ISO. Chaque comité membre intéressé par une étude a le droit de faire partie du comité technique créé à cet effet. Les organisations internationales, gouvernementales et non gouvernementales, en liaison avec l'ISO participent également aux travaux. L'ISO collabore étroitement avec la Commission électrotechnique internationale (CEI) en ce qui concerne la normalisation électrotechnique.

Les procédures utilisées pour l'élaboration du présent document et celles destinées à sa mise à jour sont décrites dans les Directives ISO/CEI, Partie 1. Il convient, en particulier, de prendre note des différents critères d'approbation requis pour les différents types de documents ISO. Ce document a été rédigé conformément aux règles rédactionnelles spécifiées dans la Partie 2 des Directives ISO/CEI. [www.iso.org/directives](http://www.iso.org/directives).

L'attention est appelée sur le fait que certains des éléments du présent document peuvent faire l'objet de droits de propriété intellectuelle ou de droits analogues. L'ISO ne saurait être tenue pour responsable de ne pas avoir identifié de tels droits de propriété et averti de leur existence. Les détails concernant les références aux droits de propriété intellectuelle ou autres droits analogues identifiés lors de l'élaboration du document sont indiqués dans l'Introduction et/ou dans la liste des déclarations de brevets reçues par l'ISO. [www.iso.org/brevets](http://www.iso.org/brevets).

Les appellations commerciales éventuellement mentionnées dans le présent document sont données pour information, par souci de commodité, à l'intention des utilisateurs et ne sauraient constituer un engagement.

Pour une explication de la signification des termes et expressions spécifiques de l'ISO liés à l'évaluation de la conformité, ou pour toute information au sujet de l'adhésion de l'ISO aux principes de l'OMC concernant les obstacles techniques au commerce (OTC), voir le lien suivant: Foreword - Supplementary information. <https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sis/2848675a-005f-4314-b80c-dd6c77d116d7/iso-22915-5-2014>

Le comité responsable de l'élaboration du présent document est l'ISO/TC 110, *Chariots de manutention*, sous-comité SC 2, *Sécurité des chariots de manutention automoteurs*.

Cette première édition annule et remplace la première édition (ISO 13563-1:2001), qui a fait l'objet d'une révision mineure.

L'ISO 22915 comprend les parties suivantes, sous le titre général *Chariots de manutention — Vérification de la stabilité*:

- *Partie 1: Généralités*
- *Partie 2: Chariots travaillant en porte-à-faux à mât*
- *Partie 3: Chariots à mât ou à fourche rétractable*
- *Partie 4: Chariots à fourche recouvrante, chariots préparateurs de commande avec un poste de l'opérateur ayant une hauteur de levée inférieure ou égale à 1200 mm et chariots à double fourche*
- *Partie 5: Chariots à chargement latéral*
- *Partie 7: Chariots bi-directionnels et multi-directionnels*
- *Partie 8: Essais de stabilité supplémentaires pour les chariots travaillant dans des conditions de gerbage spéciales avec le mât incliné en avant et la charge surélevée*
- *Partie 9: Chariots travaillant en porte-à-faux avec mât manutentionnant des conteneurs de 6m (20ft) de long et plus*

- *Partie 10: Essais de stabilité supplémentaires pour les chariots travaillant dans des conditions de gerbage spéciales avec la charge décentrée latéralement par des dispositifs à moteur*
- *Partie 11: Chariots de manutention à portée variable*
- *Partie 12: Chariots de manutention à portée variable manutentionnant des conteneurs de 6 m (20 ft) de long et plus*
- *Partie 13: Chariot tout-terrain à mât*
- *Partie 14: Chariot tout-terrain à portée variable*
- *Partie 15: Chariots avec dispositif de direction articulé travaillant en porte-à-faux*
- *Partie 16: Chariots à conducteur accompagnant*
- *Partie 20: Essais de stabilité supplémentaires pour les chariots travaillant dans des conditions de gerbage spéciales avec une charge déportée, déport par l'utilisation*
- *Partie 21: Chariots préparateurs de commande avec un poste de l'opérateur élevable au-dessus de 1200 mm*
- *Partie 22: Chariots à prise latérale ou frontale avec poste de conduite élevable*

Les parties suivantes sont en préparation:

- *Partie 24: Chariots pivotants à portée variable*

Les chariots industriels et tout-terrain embarqués sur porteur soutien feront l'objet d'une future partie 23.

**ITEH STANDARD PREVIEW**  
(standards.iteh.ai)  
<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/2848b75a-065f-4314-b86e-dd6c77d116d7/iso-22915-5-2014>

**iTeh STANDARD PREVIEW**  
**(standards.iteh.ai)**

[ISO 22915-5:2014](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/2848b75a-065f-4314-b86e-dd6c77d116d7/iso-22915-5-2014)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/2848b75a-065f-4314-b86e-dd6c77d116d7/iso-22915-5-2014>

# Chariots de manutention — Vérification de la stabilité —

## Partie 5: Chariots à chargement latéral

### 1 Domaine d'application

La présente partie de l'ISO 22915 spécifie les essais pour vérifier la stabilité des chariots à chargement latéral à mât ou bras de fourche inclinables ou non inclinables. Elle est applicable aux chariots équipés de bras de fourche et/ou d'équipement de manutention de charge.

### 2 Références normatives

Les documents suivants, en tout ou partie, sont référencés de manière normative dans le présent document et sont indispensables à son application. Pour les références datées, seule l'édition citée s'applique. Pour les références non datées, la dernière édition du document de référence s'applique (y compris les éventuels amendements).

ISO 3691-1, *Chariots de manutention — Exigence de sécurité et vérification — Partie 1: Chariots de manutention automoteurs, autres que les chariots sans conducteur, les chariots à portée variable et les chariots transporteurs de charge* (standards.iteh.ai)

ISO 22915-1, *Chariots de manutention — Vérification de la stabilité — Partie 1: Généralités*  
ISO 22915-5:2014

ISO 5053, *Chariots de manutention automoteurs — Terminologie*  
065f-4314-b86e-dd6c77d116d7/iso-22915-5-2014

### 3 Termes et définitions

Pour les besoins du présent document, les termes et définitions donnés dans l'ISO 5053 et l'ISO 22915-1 ainsi que la suivante s'appliquent.

#### 3.1

##### conditions normales en opération de roulage

roulage avec le mât ou les bras de fourche si possible inclinés en arrière et la charge rétractée et en position abaissée (roulage) ou reposant sur la surface d'appui de la charge

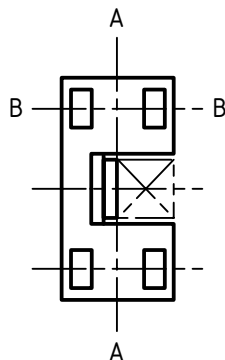
### 4 Conditions d'essai

#### 4.1 Généralités

Voir l'ISO 22915-1.

#### 4.2 Position du chariot sur la plate-forme d'essai

L'essieu directeur articulé est représenté par l'axe central de l'essieu. Sa position est indiquée à la [Figure 1](#).



**Légende**

- A-A plan médian longitudinal du chariot
- B-B essieu directeur articulé

**Figure 1 — Essieu directeur articulé, plan médian longitudinal**

Le chariot doit être placé sur la plate-forme de manière que M – N soit parallèle à l’axe d’articulation X – Y de la plate-forme d’essai.

Le point N est le centre de la surface de contact entre la surface de la plate-forme d’essai et une roue d’un essieu non articulé, ou d’une semelle de stabilisateur. Le point M est défini comme suit.

- a) Pour les chariots avec un essieu directeur articulé, B-B, conçu pour s’articuler approximativement autour du plan médian longitudinal du chariot, A-A, le point M doit être la projection sur la plate-forme d’essai du point d’intersection du plan médian longitudinal du chariot avec l’axe d’articulation de l’essieu. Voir [Figure 1](#).
- b) Pour les chariots sans essieu articulé, ou avec verrouillage d’essieu ou des stabilisateurs en cours d’utilisation, le point M doit être le centre de la surface de contact entre la plate-forme d’essai et une autre roue ou semelle de stabilisateurs.

Lorsque la capacité du chariot est liée à l’utilisation de stabilisateurs, de verrouillage de suspension, etc., ces systèmes doivent être utilisés pendant les essais. Si le chariot peut être utilisé sans ces systèmes engagés, un essai supplémentaire doit être conduit dans cette configuration.

**4.3 Position du point de repère de charge**

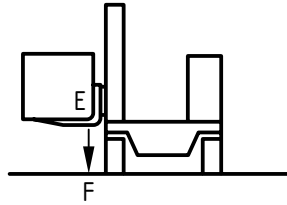
Les essais 1 et 5 doivent être effectués avec la position horizontale du point de repère de charge, E, restant inchangée lorsqu’on l’élève depuis sa position basse (voir [Figures 2, 3 et 4](#)).

Au moyen d’un fil à plomb ou autre moyen approprié, amener le mât en position verticale. Elever la fourche et la charge d’essai prescrite à approximativement 300 mm au-dessus de la plate-forme d’essai. La face avant de la partie verticale des bras de fourche étant maintenue verticale, établir un point E ayant une position fixe par rapport au centre de gravité de la charge d’essai. Le point E sera utilisé pour définir un point de repère, F, sur la plate-forme d’essai. Lorsque le mât est déployé, un nouveau point, F<sub>1</sub>, peut apparaître sur la plate-forme d’essai, comme indiqué [Figure 3](#). Par des ajustements décrits ci-après, le nouveau point, F<sub>1</sub>, peut être ramené à la position initiale de F.

Pour les chariots avec mât inclinable, la position de F<sub>1</sub> peut être corrigée par variation de l’inclinaison du mât dans les limites permises par la conception du chariot.

Les ajustements ne peuvent pas être réalisés sur les chariots dépourvus d’inclinaison du mât ou du tablier porte-fourche. La rétraction du mât n’est pas permise.

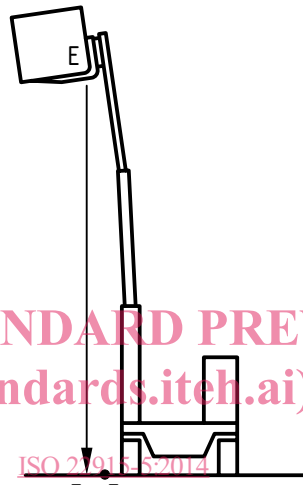




**Légende**

- E un point à l'intérieur du talon du bras de fourche
- F le point de repère sur la plate-forme d'essai

**Figure 2**



iTeh STANDARD PREVIEW  
(standards.iteh.ai)

ISO 22915-5:2014

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/2848b75a-065f-4314-b86e-dd6c77d116d7/iso-22915-5-2014>

**Légende**

- E un point à l'intérieur du talon du bras de fourche
- F le point de repère sur la plate-forme d'essai
- F<sub>1</sub> le nouveau point sur la plate-forme d'essai

**Figure 3**